

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number :

2000-035122

(43)Date of publication of application : 02.02.2000

(51)Int.Cl.

F16H 61/06
B60K 41/06
F02D 29/00
F02D 29/02
// F16H 69/68
F16H 63/12

(21)Application number : 11-097912

(71)Applicant : TOYOTA MOTOR CORP

(22)Date of filing : 05.04.1999

(72)Inventor : TABATA ATSUSHI

(30)Priority

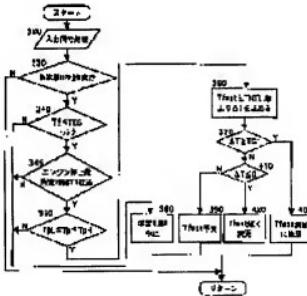
Priority number : 10133561 Priority date : 15.05.1998 Priority country : JP

(54) CONTROL DEVICE DURING ENGINE RESTARTING OF VEHICLE

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To allow a forward clutch of a transmission to engage quickly and under small shock without extra cost when an engine is restarted.

SOLUTION: Whether the execution state of quick boosting-up is adequate or not is judged when oil for engaging a clutch of a transmission is supplied during engine-restarting, and based on the judgement, the execution of the quick pressure intensification is learning-alteration controlled. Specifically, the time ΔT elapsing from the time when the quick pressure intensification is completed, to the time when the rotation speed of NT of a turbine is decreased (a clutch pack is just stopped up), is detected (step 360) and the elapsed time is adequate or not is judged (step 370). When the time ΔT is judged to be inadequate, the learning control is executed to change the time Tfast for which next quick pressure intensification is performed and the target control pressure.



(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号

特開2000-35122

(P2000-35122A)

(43)公開日 平成12年2月2日(2000.2.2)

(51) Int.Cl.⁷
 F 16 H 61/06
 B 60 K 41/06
 F 02 D 29/00
 29/02 // F 16 H 59/68

識別記号
 F I
 F 16 H 61/06
 B 60 K 41/06
 F 02 D 29/00
 29/02 3 2 1

F I
 F 16 H 61/06
 B 60 K 41/06
 F 02 D 29/00
 29/02 H 3 2 1 A

テーマコード*(参考)

審査請求 未請求 請求項の数 5 O.L. (全 15 頁) 最終頁に統ぐ

(21)出願番号

特願平11-97912

(22)出願日

平成11年4月5日(1999.4.5)

(31)優先権主張番号 特願平10-133561

(32)優先日 平成10年5月15日(1998.5.15)

(33)優先権主張国 日本 (JP)

(71)出願人 000003207

トヨタ自動車株式会社

愛知県豊田市トヨタ町1番地

(72)発明者 田端 淳

愛知県豊田市トヨタ町1番地 トヨタ自動

車株式会社内

(74)代理人 100089015

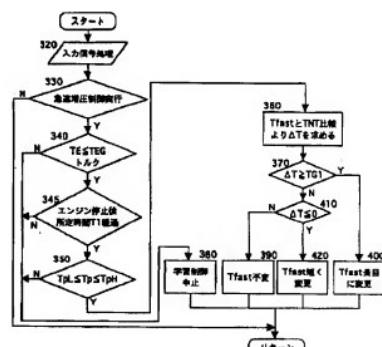
弁理士 牧野 剛博 (外2名)

(54)【発明の名称】 車両のエンジン再始動時の制御装置

(57)【要約】

【課題】 エンジン再始動時に特別なコストをかけずに変速機の前進クラッチを速かに且つ小さなショックで係合させる。

【解決手段】 エンジンが再始動されるときに変速機のクラッチを係合させるためのオイルの供給をさせる際に、急速増圧の実行態様が適切であったか否かを判定し、その判定に基づいて該急速増圧の実行態様を学習・変更制御を実施する。具体的には、急速の終了時刻からターピン回転速度NTが低下する(クラッチパックがちょうど詰まった)時刻までの時間ΔTを検出し(ステップ360)、それが適切か否かを判定する(ステップ370)。その判定でΔTが適切でないときに学習制御を実行し、次回の急速増圧制御を実行する時間Tfastや制御目標圧を変える(ステップ400、420)。



【特許請求の範囲】

【請求項1】所定の停止条件が成立したときにエンジンを自動停止するとともに、所定の再始動条件が成立したときに該自動停止したエンジンを再始動する車両であつて、該再始動の際に変速機の所定のクラッチを係合せざる車両のエンジン再始動時に前記所定のクラッチを係合せざるための油圧を供給する際に、該油圧の供給初期に一時的に所定時間だけ油圧を急速に増圧する急速増圧制御を実行する手段と。

該急速増圧制御の実行態様が適切であったか否かを判定する手段と、を備え、
該急速増圧制御の実行態様が適切であったか否かの判定に基づいて、前記急速増圧制御の実行態様の学習制御を実施することを特徴とする車両のエンジン再始動時の制御装置。

【請求項2】請求項1において、更に、

前記所定のクラッチが実際に係合を開始したことを検出する手段を備え、
前記急速増圧制御の実行態様が適切であったかの判定を、前記急速増圧制御の終了指令を出した後、前記クラッチが実際に係合を開始するまでの時間に基づいて行うことを特徴とする車両のエンジン再始動時の制御装置。

【請求項3】請求項1において、

前記急速増圧制御の実行態様が適切であったかの判定を、エンジン再始動直前のクラッチ油路におけるオイルの供給状態に基づいて行うことを特徴とする車両のエンジン再始動時の制御装置。

【請求項4】請求項1において、

前記学習制御は、エンジンの再始動時に達成される変速段毎に実行することを特徴とする車両のエンジン再始動時の制御装置。

【請求項5】請求項1において、更に、

再始動時に達成される変速段においてエンジンブレーキを確保するために係合される摩擦係合装置が再始動時に前記所定のクラッチと共に係合されるか否かを判断する手段を備え、
前記学習制御における学習値が、該判断により前記エンジンブレーキを確保するために係合される摩擦係合装置が再始動時に係合されるか否かに基づいて、変更設定されることを特徴とする車両のエンジン再始動時の制御装置。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明が属する技術分野】本発明は、所定の停止条件が成立したときにエンジンを自動停止するとともに、所定の再始動条件が成立したときに該自動停止したエンジンを再始動する車両であつて、該再始動の際に変速機の所定のクラッチを係合せざる車両のエンジン再始動時の制御装置に関する。

【0002】

【從来の技術】從来、走行中において車両が停止し、且つ所定の停止条件が成立した場合に、エンジンを自動的に停止させ、燃料の節約、排気エミッションの低減、あるいは騒音の低減等を図るように構成した車両が提案され、すでに実用化されている（例えば特開平8-14076号公報）。

【0003】このような車両にあっては、運転者がアクセルペダルを踏むなどの走行の意思を示して所定の再始動条件が成立したときには、直ちにエンジンを再始動させる必要がある。

【0004】ところが、自動変速機が油圧式の自動変速機であった場合には、エンジンが停止すると該エンジンと連結されているオイルポンプも停止してしまうため、例えば自動変速機の前進クラッチ（所定のクラッチ）に供給されているオイルも油路から抜け、油圧が低下してしまう。そのため、エンジンが再始動されるときには、当該前進走行時に係合されるべき前進クラッチもその係合状態が解かれてしまった状態となってしまうことになる。

【0005】この場合、エンジンが再始動された時に、この前進クラッチが速やかに係合されないと、いわばニュートラルの状態のままアクセルペダルが組み込まれることになり、エンジンが吹き上った状態で前進クラッチが係合して係合ショックが発生する可能性がある。

【0006】そのため、このような状態が発生しないように、前記特開平8-14076号公報にかかる車両においては、エンジンが自動停止してから再始動されるまでの間、大型のアクチュエータの機能により前進クラッチを係合状態に維持する技術を提案している。

【0007】また特開平9-39613号公報では、エンジンを完全に停止させてしまうのではなく、該エンジンの燃料の供給のみを停止し、モータジェネレータを駆動させて、該エンジンをほぼアイドリング回転速度に保持し、オイルポンプが停止しないように配慮した技術を提案している。

【0008】

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、前記特開平8-14076号公報にて提案された技術のように、エンジンが停止中においても前進クラッチを係合状態に維持するという技術は、例えばD（ドライブ）ポジションからN（ニュートラル）ポジションへのシフト時のレン性能の悪化、即ち、前進クラッチの解放スピードが遅くなることや、油圧制御装置の大型化など、アクチュエータを設けることにより新たな弊害が発生するのが避けられなかった。

【0009】また、前記特開平9-39613号公報にて提案された技術のように、モータジェネレータによってエンジンをアイドリング回転速度に維持するという技

術は、燃費の向上は図れるものの、モータジェネレータを駆動する必要があるためバッテリの消耗が著しく、そのためバッテリを大型化（大容量化）する必要があるという問題があった。

【0010】本発明は、このような従来の問題に鑑みてなされたものであって、ドレン性能の悪化や油圧制御装置あるいはバッテリの大型化などの新たな不具合を一切生じることなく、エンジン再始動時に係合されるべき変速機の所定のクラッチを、係合ショック等を生じることなく速やかに係合させることのできる車両の再始動時の制御装置を提供することをその課題とする。

【0011】

【課題を解決するための手段】本発明は、所定の停止条件が成立したときにエンジンを自動停止とともに、所定の再始動条件が成立したときに該自動停止したエンジンを再始動する車両であって、該再始動の際に変速機の所定のクラッチを係合させる車両のエンジン再始動時の制御装置において、エンジンの再始動時に前記所定のクラッチを係合させるための油圧を供給する際に、該油圧の供給初期に一時的に所定時間だけ油圧を急速に増圧する急速増圧制御を実行する手段と、該急速増圧制御の実行態様が適切であったか否かを判定する手段と、を備え、該急速増圧制御の実行態様が適切であったか否かの判定に基づいて、前記急速増圧制御の実行態様の学習制御を実施することにより、上記課題を解決したものである。

【0012】なお、ここでいう「所定のクラッチ」とは、エンジンの再始動時に係合されるクラッチを指すものであり、有段自動変速機においては例えばいわゆる「前進クラッチ」に相当し、無段変速機では例えば「前進クラッチ」に相当し、又、自動クラッチ付のマニュアル変速機の場合は、該「自動クラッチ」が「所定のクラッチ」に相当する。

【0013】又、ここでいう「急速増圧制御」とは、所定のクラッチにオイルを供給する際に、オイルの供給速度（油圧上昇）を通常に供給するときと比べて速くなるように制御することである。なお、オイルの供給速度を速くするためには、例えば、ライン圧の制御目標圧を高く設定したり、又、油路の絞りを緩くするなどの手段法を採用すればよい。

【0014】請求項2に記載の発明は、請求項1において、更に、前記所定のクラッチが実際に係合を開始したことを検出する手段を備え、前記急速増圧制御の実行態様が適切であったかの判定を、前記急速増圧制御の終了指令を出した後、前記クラッチが実際に係合を開始するまでの時間に基づいて行うことにより、同様に上記課題を解決したものである。

【0015】請求項3に記載の発明は、請求項1において、前記急速増圧制御の実行態様が適切であったかの判定を、エンジン再始動直前のクラッチ油路におけるオイ

ルの供給状態に基づいて行うことにより、同様に上記課題を解決したものである。

【0016】なお、クラッチ油路におけるオイルの供給状態は、例えば、圧力センサによって直接的に、あるいはエンジン停止指令が出されてからの経過時間やオイルポンプの回転速度等のパラメータから間接的に検出できる。

【0017】請求項4に記載の発明は、請求項1において、前記学習制御は、エンジンの再始動時に達成される変速段毎に実行することにより、上記課題を解決したものである。

【0018】なお、請求項4の「変速段」は、有段変速機では文字通り変速段を指すが、無段変速機では伝導ベルトの係り径の変更により決定される「変速比」と置換えて考えることができる。

【0019】請求項5に記載の発明は、請求項1において、更に、再始動時に達成される変速段においてエンジンブレーキを確保するために係合される摩擦係合装置が再始動時に前記所定のクラッチと同時に係合されるか否かを判断する手段を備え、前記学習制御における学習値が、該判断により前記エンジンブレーキを確保するために係合される摩擦係合装置が再始動時に係合されるか否かに基づいて、変更設定されることにより、同様に上記課題を解決したものである。

【0020】本発明においては、上述した不具合を解消するために、大型のアクチュエータを設けたり、あるいは、車両停止中においてもエンジンを回転させておいて、所定のクラッチを係合状態に維持しておくのではなく、エンジン再始動と同時に所定のクラッチを係合させるためのオイルの供給を開始するシステムを採用している。オイルを供給するにあたって、クラッチができるだけ速く係合させるため、一時的に所定時間だけオイルの急速増圧制御を実行するようにする。

【0021】しかしながら、エンジンは始動を開始し、エンジン回転速度はすでに上昇段階にあるため、もし、この急速増圧制御が適正に実行されないと、該所定のクラッチが係合されるときに大きな係合ショックが発生する虞れがある。そのため本発明では、この急速増圧制御の実行態様に関して、これが適切であったか否かについて判定・学習する。これにより、経時変化や種々のばらつきの影響が考慮された最適な急速増圧制御を実行することができるようになり、係合ショックを発生することなくクラッチを速やかに係合させることができる。

【0022】

【発明の実施の形態】以下、図面を参照しながら本発明の実施形態を詳細に説明する。

【0023】本実施形態では、「変速段」を持つ有段自動変速機を例に挙げて説明する。

【0024】本実施形態では、図3に示されるような車両の駆動システムにおいて、所定の停止条件が成立した

ときにエンジンを自動停止させるとともに、所定の再始動条件が成立したときに該自動停止したエンジンを再始動させるようにしている。エンジンが停止するとオイルポンプも停止して自動変速機の前進クラッチ（所定のクラッチ）の係合状態が解かれるため、エンジン再始動の際に該前進クラッチをできるだけ速く係合させる必要がある。それは、前述したようにエンジンがニュートラルの状態で吹き上ぐるのを防止するためであり、また、車両の発進体勢を早く整えるためである。むろん、発進クラッチを持つ無段変速機にも同様なことがいえる。

【0025】そこで前進（発進）クラッチへのオイルの供給初期に後述する急速増圧制御を実施するのであるが、ここでこの急速増圧制御をそのときの状況に合わせて常に最適な態様で行えるようするべく、本発明が適用される。

【0026】図3において、1は車両に搭載されるエンジン、2は自動変速機である。このエンジン1には該エンジン1を再始動させるためのモータ及び発電機として機能するモータジェネレータ3があり、該エンジン1のクランク軸1aに、電磁クラッチ2、ブーリ22、ベルト8、ブーリ23及び減速機構Rを介して連結されている。

【0027】減速機構Rは、遊星歯車式で、サンギヤ33、キャリヤ34、リングギヤ35を含み、ブレーキ31、クラッチ32を介してモータジェネレータ3及びブーリ23の間に組込まれている。なお、クラッチ32はワンウェイクラッチに置き換えることができる。

【0028】自動変速機用2のオイルポンプ19は、從来通りエンジン1のクランク軸1aに直結されている。自動変速機2内には前進走行時に係合される公知の前進クラッチC1が設けられている。

【0029】図の符号11、16は補機類で、例えばそれぞれパワーステアリング用のポンプ、エアコン用のコンプレッサー等に相当しており、エンジン1のクランク軸1a及びモータジェネレータ3とはブーリ9、14とベルト8によって連結されている。

【0030】図3には示していないが、補機類としては前記のほかに、エンジンオイルポンプ、エンジンウォーターポンプ等も連結されている。符号4はモータジェネレータ3に電気的に接続されるインバータである。このインバータ4はスイッチングにより電力源であるバッテリ5からモータジェネレータ3への電気エネルギーの供給を可変にしてモータジェネレータ3の回転速度を可変にする。また、モータジェネレータ3からバッテリ5への電気エネルギーの充電を行うように切り換える。

【0031】符号7は電磁クラッチ26、27の断続の制御、及びインバータ4のスイッチング制御を行うためのコントローラである。コントローラ7へは入力信号としてエンジン回転速度センサ49からのエンジン回転速度信号（＝オイルポンプの回転速度信号）、自動停止走

行モード（エコランモード）のスイッチ40の信号、エアコン作動のスイッチ42の信号、シフトレバー44のシフトポジションを検出するシフトポジションセンサ45からの信号、油温を推定検出するためのセンサの機能を兼ねたエンジン冷却水温センサ47からの信号等が入力される。図中の矢印線は各信号線を示している。

【0032】次に、上記自動変速機2における自動変速システムの具体的な一例を説明する。

【0033】図4は、自動変速機2のスケルトン図である。

【0034】この自動変速機2は、トルクコンバータ111、副変速部112及び主変速部113を備える。

【0035】前記トルクコンバータ111は、ロックアップクラッチ124を備える。このロックアップクラッチ124は、ポンブインペラ126に一体化させてあるフロントカバー127とターピンランナ128を一体に取付けた部材（ハブ）129との間に設けられている。

【0036】エンジン1のクランク軸1aは、フロントカバー127に連結されている。ターピンランナ128に連結された入力軸130は、副変速部112を構成するオーバードライブ用遊星歯車機構131のキャリヤ132に連結されている。

【0037】この遊星歯車機構131におけるキャリヤ132とサンギヤ133との間には、クラッチC0と一方向クラッチF0とが設けられている。この一方向クラッチF0はサンギヤ133がキャリヤ132に対して相対的に正回転（入力軸130の回転方向の回転）する場合に係合するようになっている。

【0038】一方、サンギヤ133の回転を選択的に止めるブレーキB0が設けられている。又、この副変速部112の出力要素であるリングギヤ134が、主変速部113の入力要素である中間軸135に接続されている。

【0039】副変速部112は、クラッチC0もしくは一方向クラッチF0が係合した状態では遊星歯車機構131の全体が一体となって回転するため、中間軸135が入力軸130と同速度で回転する。又ブレーキB0を係合させてサンギヤ133の回転を止めた状態では、リングギヤ134が入力軸130に対して増速されて正回転する。即ち、副変速部112はハイ・ローの2段の切換えを設定することができる。

【0040】前記主変速部113は三組の遊星歯車機構140、150、160を備えており、これらの歯車機構140、150、160が以下のように連結されている。

【0041】即ち、第1遊星歯車機構140のサンギヤ141と第2遊星歯車機構150のサンギヤ151とが互いに一体的に連結され、第1遊星歯車機構140のリングギヤ143と第2遊星歯車機構150のキャリヤ152と第3遊星歯車機構160のキャリヤ162との二

者が連結されている。又、第3遊星歯車機構160のキャリヤ162に由出軸170が連結されている。更に第2遊星歯車機構150のリングギヤ153が第3遊星歯車機構160のサンギヤ161に連結されている。

【0042】この主変速部113の歯車列では後進1段と前進4段とを設定することができ、そのためのクラッチ及びブレーキが以下のように設けられている。

【0043】即ち、第2遊星歯車機構150のリングギヤ153及び第3遊星歯車機構160のサンギヤ161と中間軸135との間に前進クラッチC1が設けられ、又第1遊星歯車機構140のサンギヤ141及び第2遊星歯車機構150のサンギヤ151と中間軸135との間にクラッチC2が設けられている。

【0044】第1遊星歯車機構140及び第2遊星歯車機構150のサンギヤ141、151の回転を止めるブレーキB1が配置されている。又、これらのサンギヤ141、151とケーシング171との間に、一方向クラッチF1とブレーキB2とが直列に配列されている。一方向クラッチF1はサンギヤ141、151が逆回転（入力軸135の回転方向とは反対方向の回転）しようとする際に係合するようになっている。

【0045】第1遊星歯車機構140のキャリヤ142とケーシング171との間にブレーキB3が設けられている。又、第3遊星歯車機構160のリングギヤ163の回転をとめる要素としてブレーキB4と、一方向クラッチF2とがケーシング171との間に並列に配置されている。なお、この一方向クラッチF2はリングギヤ163が逆回転しようとする際に係合するようになっていている。

【0046】上記の自動変速機2では、結局後進1段と前進5段の変速を行うことができる。この5つの変速段を設定するための各クラッチ及びブレーキ（摩擦係合装置）の係合作動表を図5に示す。図5において、○印は係合状態、◎印はエンジンブレーキを確保すべきときのみ係合状態、△印は係合するが動力伝達に関係なし、空欄は解放状態をそれぞれ示している。

【0047】図5において、通常、自動変速機のシフトポジションが「D」の状態であるときには、自動的に「1st」からスタートするようにコントローラ7によって制御されている。近年になり様々な自動変速機の制御方法が提案・実用化されるようになってきている。例えば、図11に示すようなゲート式の自動変速機が提案されており、これは、シフトポジション「D」の他に、その右側にある「M」（マニュアル）のゲートにシフトレバー44を移動させることにより、図12に示すステアリング180に備えられたボタン200、202によりシフトアップ及びシフトダウンのシフトチェンジの操作が可能である。この図12に図示されているボタン200は、紙面手前側にあり、シフトダウンを行うスイッチとなっており、丁度シフトダウンのボタン200の紙

面後ろ側にシフトアップ用のボタン202が備えられている。

【0048】従って、このような装置では、ドライバの意思によって自動変速機の変速段をマニュアルによって変更可能となり、例えば「M」モードの2nd固定のシフトポジションからの発進も可能である。もちろん2ndに限らず、3rd、4th発進も（発進性は悪くなるが）可能である。

【0049】つまり、ドライバのマニュアル操作によつて必ずしも「D」ポジションの1stから発進するとは限らない場合があるのである。

【0050】図5に示すように、通常の「N」ポジションから「D」ポジションの1stに移行するときは、クラッチC1のみに対しオイルを供給すればよいが、エンジン1が停止した状態から再始動によって「D」ポジションの1stに移行するときは、クラッチC0も同時に係合させなければならない。マニュアルモードでは同じ1stでもエンジンブレーキを確保可能とするべく更にブレーキB4の係合が必要である。同様に2ndの発進の場合、3rd発進の場合もそれぞれ通常走行時及びエンジンブレーキ確保時でクラッチやブレーキの係合する種類と数が異なる。

【0051】そのため、相応に急速増圧制御を行う際のオイルの供給量を増やさなければならなくなる。

【0052】なお、同様な趣旨により、もし、採用している変速機が無段変速機の場合は、該無段変速機を最低変速比側からスタートさせないときがあることを考慮し、再始動と同時に達成する「変速比」に応じて油圧シーブに供給すべきオイルの量が異なることに着目し、急速増圧制御を実行することになる。

【0053】図4に戻り、各クラッチ及びブレーキ（摩擦係合装置）の係合あるいは解放には、油圧制御装置75内のソレノイドバルブS1、S2、S3、S4、SLN、SLT、SLUが、A/Tコントローラ80からの指令に基づいて駆動制御されることによって実行される。

【0054】ここで、S1、S2、S3はシフト用ソレノイドバルブ、S4はエンジンブレーキ作動用ソレノイドバルブ、SLNはアクチュエータ背圧制御用のソレノイドバルブ、SLTはライン压制制御用のソレノイドバルブ、SLUはロックアップ用ソレノイドバルブを示す。

【0055】A/Tコントローラ80は、前述したコントローラ7とリンクしており、各種センサ群90からの信号（例えば、車速センサ91、エンジン回転速度センサ92、水温センサ93、油温センサ94、ブレーキセンサ95等）が入力されソレノイドバルブ等を制御し、各クラッチ及びブレーキ（摩擦係合装置）の係合あるいは解放が行えるようしている。

【0056】次に、上記自動変速機2において前進クラッチC1を係合させる構成について図6を用いて説明す

る。

【0057】図6は自動変速機の油圧制御装置75において前進クラッチC1を係合させる構成の要部を示す油圧回路図である。

【0058】プライマリレギュレータバルブ50は、ライン圧コントロールソレノイド52によって制御され、オイルポンプ19によって発生された元圧をライン圧PLに調圧する。このライン圧PLは、マニュアルバルブ54に導かれる。マニュアルバルブ54は、シフトレバー44と機械的に接続され、ここでは、前進ポジション、例えば、Dポジション、あるいはマニュアルポジションの1st、2nd等が選択されたときにライン圧PLを前進クラッチC1側に連通させる。

【0059】マニュアルバルブ54と前進クラッチC1との間には大オリフィス56と切換弁58が介在されている。切換弁58はソレノイド60によって制御され、大オリフィス56を通過してきたオイルを選択的に前進クラッチC1に導いたり遮断したりする。

【0060】切換弁58をバイパスするようにしてチェックボール62と小オリフィス64が並列に組み込まれており、切換弁58がソレノイド60によって遮断されたときには大オリフィス56を通過してきたオイルは更に小オリフィス64を介して前進クラッチC1に到達するようになっている。なお、チェックボール62は前進クラッチC1の油圧がドレンされるときに該ドレンが円滑に行われるよう機能する。

【0061】切換弁58と前進クラッチC1との間の油路66には、オリフィス68を介してアキュムレータ70が配設されている。このアキュムレータ70はビストン72及びスプリング74を備え、前進クラッチC1にオイルが供給されるときに、スプリング74によって決定される所定の油圧にしばらく維持されるように機能し、前進クラッチC1の係合終了付近で発生するショックを低減する。

【0062】次にこの実施形態の作用を説明する。

【0063】エンジン始動時には電磁クラッチ26が接続状態とされ、モータジェネレータ3を駆動してエンジンを始動する。このときブレーキ31をオンにし、クラッチ32をオフにすることでモータジェネレータ3の回転は減速機構Rのサンギア33側からキャリア34側に減速して伝達される。これにより、モータジェネレータ3とインバータ4の容量を小さくしてもエンジン1をクランキングするのに必要な駆動力を確保できる。エンジン1の始動後は、モータジェネレータ3は発電機として機能し、例えば車両の制動時にオーバーパッテリ5に電気エネルギーを蓄える。エンジン始動時にはモータジェネレータ3の回転速度をコントローラ7が検出し、インバータ4に対し、モータジェネレータ3の回転がエンジン1を始動するに必要なトルクと回転速度となるようにスイッチング信号を出力する。例えばエンジン始動時にエ

アコンスイッチ42の信号がオンとなっていれば、エアコンオフ時に比べてより大きなトルクが必要であるから、コントローラ7は大きなトルク及び回転速度でモータジェネレータ3が回転できるようにスイッチング信号を出力する。

【0064】エコランモード信号がオンとなった状態で車両が停止し、且つ所定のエンジン停止条件が成立すると、コントローラ7はエンジン1に燃料の供給をカットする信号を出し、エンジンを停止させる。なお、燃料の供給カットの出力信号線は図3では省略されている。エコランモード信号は、車室内に設けられたエコランスイッチ42を運転者が押すことによってコントローラ7に入力される。エコランモードでのエンジンの停止条件としては、「車速が零」、「アクセルオフ」、「シフトレバー44のポジションがDポジションである」とことが一例としてあげられる。

【0065】なお、Dポジションにおいて自動停止をさせないようにする場合には、エンジンの停止条件として、「シフトレバーのポジションがDポジションである」という条件に代え、例えば「シフトレバーのポジションがNポジションまたはPポジション（非駆動ポジション）である」という条件を設定しておけばよい。

【0066】エコランモードでエンジン1が自動停止した状態では、コントローラ7は電磁クラッチ26に切断の制御信号を出しており、ブリーフ22とエンジン1とは動力非伝達状態にある。一方、エンジン1が停止中でもエアコンやパワーステアリングは作動させておきたいため、パワーステアリング用ポンプ、エアコン用コンプレッサの負荷等が考慮されたトルクでモータジェネレータ3が回転するように、コントローラ7はインバータ4に対して相応のスイッチング信号を出力する。

【0067】なお、このときブレーキ31をオフにし、クラッチ32をオンとし、電磁クラッチ26をオフとしておく。このような状態とすることにより、モータジェネレータ3とブリーフ23は直結状態となり、補機類1、16等を駆動するに必要な回転速度を確保することができる。また、エンジンが運転されている際に、モータジェネレータ3を発電機として使用したり、補機類11、16等を駆動したりするには、ブレーキ31をオフにし、クラッチ32をオンにし、電磁クラッチ26はオン状態としておく。このようにすることにより、モータジェネレータ3とブリーフ23とが直結状態となり、エンジンの回転速度が高くなってしまってモータジェネレータ3や補機類1、16等が許容回転速度を超えるのを防ぐことができる。なお、クラッチ32をワンウェイクラッチに置き換えるても実質的に上記と同様な作用が得られる。

【0068】次に、エンジン1が自動停止された状態から再始動される際に、前進クラッチC1を適切な急速増圧制御によって速やかに、かつ小さな係合ショックで保

合させる作用について説明する。

【0069】所定の再始動条件が成立したときに、エンジンが再始動をする（エンジンの自動復帰）。所定の再始動条件は一例として、車速零、フットブレーキオン、アクセルオフの条件のうちいずれかが未成立のときにエンジンが再始動をする。なお、「N」レンジのみ自動停止させる場合は、シフトポジションが「N」から「D」へ変更されたときにも「発進する」意志があるとみなして、エンジンを再始動させる。なお、シフトポジションを「N」から「D」に変更するときには車輪にブレーキがかからっていないとエンジンは始動しないなどといった別の車輪ブレーキシステムがあるものとする。これ以外に、エンジンが自動復帰される場合として、バッテリの充電量SOCが不足してきたときがある。

【0070】図6において、エンジンが再始動すると、オイルポンプ19が回転を開始し、プライマリレギュレータバルブ50側にオイルが供給される。プライマリレギュレータバルブ50で調圧されたライン圧は、マニュアルバルブ54を介して最終的には前進クラッチC1に供給される。

【0071】ここで、コントローラ7から急速増圧制御の指令を受けてソレノイド60が切換弁58を開いて制御しているときは、マニュアルバルブ54を通過したライン圧P1Lは、大火力フィス56を通過した後、そのまま前進クラッチC1に供給される。なお、この急速増圧制御が実行されている段階では、スプリング74のばね定数の設定によりアキュムレータ70は機能しない。

【0072】やがて、コントローラ7より急速増圧制御の終了指令を受けてソレノイド60が切換弁58を遮断制御すると、大火力フィス56を通過したライン圧P1Lは小火力フィス64を介して比較的ゆっくりと前進クラッチC1に供給される（従来と略同等のルート）。また、この段階では、前進クラッチC1に供給される油圧はかなり高まっているため、アキュムレータ70につながっている油路66の油圧がスプリング74に抗してピストン72を団の上方に移動させる。その結果、このピストン72が移動している間、前進クラッチC1に供給される油圧の上界が一時中止され、前進クラッチC1は非常に円滑に係合を完了できる。

【0073】図7に前進クラッチC1の油圧の供給特性を示す。図7において、細線は急速増圧制御を実行しなかった場合、太線は実行した場合をそれぞれ示している。また、Tfastと付された部分が急速増圧制御を実行している期間（所定期間）を示している。この期間Tfastは、定性的には前進クラッチC1の図示せぬビストンが、いわゆるクラッチパックを詰める期間に対応し、また、エンジン回転速度が所定のアイドル回転速度に至る若干前までの期間に対応する。なお、この期間Tfastはタイミングによって制御される。また、Tc、Tc'は前進クラッチC1のクラッチパックが詰められる期間、Ta

c、Tac'はアキュムレータ70が機能している期間に相当している。

【0074】もし急速増圧制御が実行されない場合には、切換弁58をバイパスした従来と略同等のルートでオイルが供給されるため、前進クラッチC1のビストンのクラッチパックが詰められるまでの間にかなりの時間Tc'が経過し、図の細線のような経過を辿って時刻t2頃で係合を完了する。しかしながらこの実施形態では適切な時間Tfastだけ急速増圧制御が実行されるため、前進クラッチの係合を時刻t1頃に、しかも小さなショックで完了させることができる。

【0075】なお、図7の表示から明らかのように、急速増圧制御の開始タイミングTcは、エンジン回転速度（＝オイルポンプ19の回転速度）NEが所定値NE1となったときに設定されている。このように、急速増圧制御をエンジンの再始動指令Tcomと同時に開始せないようにしたのは、エンジン1が回転速度零の状態から若干立ち上がった状態（NE1程度の値にまで立ち上がった状態）になるまでの時間T1が、走行環境によって大きくばらつく可能性があるためである。

【0076】もし、急速増圧制御をエンジンの再始動指令Tcomと同時に開始させた場合、このばらつきの影響を受けて、前進クラッチC1は、ときに該急速増圧制御が実行されている間に係合を完了てしまい、大きな係合ショックが発生する虞がある。そこで、ばらつきの大きなエンジンの再始動直後を避け、エンジンが若干上昇し始めた時点Tcを急速増圧制御の開始タイミングとすることにより、走行環境の違いにかかわらず、ばらつきの小さな（安定した）オイルの供給制御を実現することができる。

【0077】ここで、急速増圧制御の実行時間（所定期間）Tfastの設定と学習について説明する。

【0078】このような自動停止システムを採用した車両の場合、例えば市街地での交差点付近の走行のように、車両が停止した直後に再発進するという状況がしばしば発生すると考えられる。この場合に、ただ単に急速増圧制御を一義的に実行すると、未だオイルが完全に抜け切っていない状態で急速増圧制御を実行することになり、前進クラッチC1は急係合して大きくショックが発生する。又、例えば、クラッチパック（図示せず）の劣化・消耗などにより、少しずつではあるが係合特性が変化（経年変化）してきているため、同じ圧力、同じ時間の急速増圧制御を行っているとクラッチが急係合したり、逆にクラッチの係合に時間がかかりたりするという制御性の悪化が生じる可能性がある。又、オイルを供給する際に外気温等により、オイルの特性が変化（硬化、軟化）し、必ずしも毎回全く同じ供給油圧・流量が保たれるとは限らないため、この急速増圧制御の実行時間Tfastを一義的に実行していると同様に、制御性の悪化が生じる可能性がある。

【0079】つまり、急速増圧制御の実行時間T_{fast}がその状況に合わせた適切な設定値であることが必要となってくるのである。そこで、本実施形態では、エンジン始動直前の前進クラッチC1の油路6-6中におけるオイルの供給状態、即ち、前進クラッチC1の油路6-6中のオイルの抜け量、及び油温を検出し、このオイルの抜け量及び油温に応じて急速増圧制御の（零を含む）実行時間T_{fast}を決定し、且つ、急速増圧制御を実行後、その実行態様が適切であったか否かの判定し、該判定に基づいて、急速増圧制御の実行態様の学習制御を実施する。

【0080】なお、急速増圧制御の実行態様が適切であったかどうかの具体的な判定は、急速増圧制御の終了指令が検出される時刻T_{end}からクラッチが実際に係合を開始する時刻T_uまでの時間ΔTに基づいて行う（後に詳述）。

【0081】又、この際に、エンジン再始動直前のクラッチ油路におけるオイルの供給状態（オイルの抜け量）を考慮するために、エンジン自動停止指令が出力されてからの経過時間T_{ST}をカウントし、反映させる。

【0082】まず、はじめにオイルの抜け量に応じて、急速増圧の実行時間T_{fast}を設定する方法を説明する。

【0083】オイルの抜け量は例えば圧力センサを油路6-6中に設けてこれを直接検出するようにしてもよいのは当然であるが、より簡便的にはオイルポンプ1-9の回転速度から間接的に検出する方法が採用できる。この実施形態ではオイルポンプ1-9はエンジン1のクランク軸1-aと直結されているため、エンジン回転速度N_Eを検出することでオイルポンプ1-9の回転速度を知ることができる。

【0084】図8に前進クラッチC1の油圧のドレン特性とエンジン回転速度（＝オイルポンプの回転速度）N_Eとの関係を示す。時刻t11でエンジンの停止指令が出されると若干の遅れT₁₂をもって時刻t12からエンジン回転速度N_Eは徐々に低下する特性となる。

【0085】一方、前進クラッチC1の方のドレン特性は、エンジン1の停止指令が時刻t11で出された後（たとえオイルポンプ1-9の回転速度がエンジン回転速度N_Eと同様に低下したとしても）油圧はより長目の期間T₁₃だけそのまま維持され、時刻t14から急激に低下する特性となる。

【0086】この特性は、油温が同一であれば、車両毎に比較的高い再現性を有するため、エンジン停止指令が出されてからの経過時間が分かれれば、現在どの程度油路6-6からオイルが抜けた状態であるかが推定できる。従って、エンジン停止指令が出されてから再始動指令が出されるまでの時間T_{stop}に基づいて図8に示したような特性を考慮して急速増圧制御の実行時間（所定時間）T_{fast}を変更・設定すれば、たとえエンジン1が自動停止した直後に再始動されるような状況が発生したとしても、係合ショックを最小限に抑えることができるよう

なる。

【0087】なお、図8の特性から明らかのように、エンジン回転速度N_E（＝オイルポンプの回転速度）はエンジン停止指令が出されると、その若干後の時刻t12から比較的リニアに低下してきている。従って、オイルの抜け量を、エンジン回転速度N_Eの値そのものによっても間接的に推定することが可能である。

【0088】次に、同じく急速増圧制御の実行時間（所定時間）T_{fast}を最適に設定するための他の方法について説明する。

【0089】図9の上段のグラフは、自動变速機のオイルの油温と供給速度との関係を示している。自動变速機のオイルは、温度に依存してその粘度が変わらるという性質を有する。低温時（例えば20°C以下）では、オイルの粘度が高いため、同じ実行時間だけ急速増圧制御を実行したとしても、オイルは常温時ほどには前進クラッチC1に供給されない。従って、急速増圧制御は常温時よりも長く実行する必要がある。一方、逆に例えば80°C以上のように、油温が通常の状態よりも高くなっていると、オイルの粘度が低下し過ぎてバルブボディの各シール部等からの洩れ量が多くなり、やはり同じ時間だけ急速増圧制御を実行しても前進クラッチC1に供給されるオイルの量は低下気味となる。

【0090】そこで、図9下段に示されるように、この特性を考慮して例えば油温O_{t1}、O_{t2}、O_{t3}を基にして常温時用に定められている急速増圧制御の実行時間T_{fast}1に対してある係数を乗じたり、あるいは、ある時間を加算（又は減算）したりして実際の実行時間T_{fast}を設定するようにすると、より走行環境に見合った態様で前進クラッチC1を係合させることができる。

【0091】なお、自動变速機の油温は必ずしも油温センサによってこれを直接検出する必要はなく、例えば通常どきの車両にも搭載されているエンジン冷却水温T_{col}のセンサ4-7からの情報を利用すれば、これを間接的に検出することが可能である。又、油温に応じた実行時間の設定は上述したような2～3段階の場合分けに限定されず、よりきめ細かく（できるだけ本来の特性に沿つて）依存させるようにして良いのは言うまでもない。

【0092】この油温に対する急速増圧制御の実行時間の変更はこれを単独で採用してもよいが、前記抜け量に依存して設定される実行時間と組合せて採用すると一層正確な設定ができる。例えば、まず抜け量に応じて実行時間を設定し、この実行時間T_{fast}を油温に応じて増減補正するようにしたり、図10のようにマップ化したりしておけば、現状に見合った最適の実行時間を設定することができるようになる。

【0093】なお、上記実施形態においては、切換弁5-8を用いて前進クラッチC1への油路の連通度を調整することにより急速増圧制御を実行するようにしていたが、前進クラッチC1にオイルを急速に供給する方法

は、この方法には限界がない（後述）。

【0094】次に、急速増圧制御の実行態様が適切であったか否かの判定し、該判定に基づいて、前記急速増圧の実行態様の学習制御を実施する方法について説明する。

【0095】図7に示すように、急速増圧制御を実行後、前進クラッチC1は急速にそのバッククリアランスを詰め、バッククリアランスが完全になくなった時点からクラッチが係合を開始する。なお、このバッククリアランスがなくなった（バックが詰まつた）と判断するのは、ターピン回転速度NTが一時的に低下する時刻Tuからとする。

【0096】急速増圧制御を終了する指令を出した時刻Tendから、このターピン回転速度NTが一時的に低下する（バッククリアランスがなくなった）時刻Tuまでの時間を ΔT とすると、この ΔT は、急速増圧制御の開始時刻Tsからバッククリアランスがなくなる時刻Tuまでの時間TNTから、急速増圧制御を実行した時間Tfastを差し引いたものに相当する。

【0097】この時間 ΔT を検出して、その値が適切かどうかを判定する。つまり、この時間 ΔT の値がある所定値TG1より大きかった（長かった）ならば「バッククリアランスに余裕がありすぎた」と判断できる。

【0098】このように、急速増圧制御後から、クラッチバックが完全に詰まるまでの時間 ΔT に基づいて、この時間 ΔT が適切であったかどうかを判定し、その判定によって、学習制御を実行して、次回の急速増圧制御の実行時間Tfastに反映させるようとする。

【0099】ここで、この時間 ΔT が適切かどうかを判定する方法について、更に具体的に説明する。

【0100】例えば、時間 ΔT が、前述した所定値（所定時間）TG1より大きい（長い）かどうかを判定する。時間 ΔT が所定値（所定時間）TG1より大きかった（長かった）場合には、「クラッチバックを詰める余裕がまだある（バッククリアランスが広い）」と判断される。逆に、時間 ΔT が、所定値（所定時間）TG1より小さい（短い）と判断された場合には、「クラッチバックのクリアランスは所定の範囲内（良好）である」と判断される。

【0101】又、時間 ΔT が適切かどうかは、前述した時間TNTに対してどれだけの長さに相当するかによって判断しても良い。

【0102】又、さらに、時間 ΔT が適切かどうかは、あらかじめ理想的なクラッチの係合ができる（理想的なバッククリアランスである）、ある時間の範囲 ΔT_{tg} t1～ ΔT_{tg} t2（図示せず）をあらかじめ調べておき、実際の時間 ΔT がその理想的な範囲の時間 ΔT_{tg} t1～ ΔT_{tg} t2（ ΔT_{tg} t1 < ΔT_{tg} t2）内に収まっているかどうかで判定してもよい。

【0103】次に、このような判定（判断）に基づい

て、前記急速増圧の実行態様の学習制御を実施する方法について説明をする。

【0104】時間 ΔT が、所定値（所定時間）TG1よりも大きい（長い）かった（ $\Delta T > TG1$ ）と判定されると、前述したように、「クラッチバックが詰まるのに余裕ある」と判断されることによって、次回の急速増圧制御の実行時間Tfastは今回より長めに設定を変更する。急速増圧制御の実行時間Tfastが長めに変更・設定されると、急速増圧制御時間の延長により、バッククリアランスは今回より小さめとなる。そのため、急速増圧制御後は短時間でクラッチが係合するようになり、発進時のもたつきを抑え、発進の応答性を向上できる。

【0105】逆に、時間 ΔT が、所定値（所定時間）TG1以下（ $0 < \Delta T \leq TG1$ ）の場合、あるいは、理想的な範囲（ $0 < \Delta T_{tg} t1 \leq \Delta T \leq \Delta T_{tg} t2$ ）を設定したときには、理想的な範囲内に収まっている場合には、良好なバック詰めが行われていると判断し、次回の急速増圧制御の実行時間Tfastは、現状維持とする。

【0106】なお、時間 ΔT が小さすぎて（短すぎて）理想時間内ではない場合（ $\Delta T < \Delta T_{tg} t1$ ）や、完全に時間 ΔT が零又は負の場合（ $\Delta T \leq 0$ ）には、急速増圧制御の終了が遅過ぎることを意味し、急係合する直前か、すでに急係合してしまっている状態であるので、次回の急速増圧制御の実行時間Tfastが短くなるように設定の変更（学習制御）をする。

【0107】つまり、時間 ΔT に応じて急速増圧制御時間Tfastの時間を変更する（実行態様を学習制御する）。

【0108】この急速増圧時間Tfastの設定に関しては、時間 ΔT に応じてマップで与えてもよく、例えば、時間 ΔT に対してX%とあらかじめ設定しておいてもよく、又、 $T_{fast} = T_{fast} \times M$ ($\Delta T - TG1$) と式で与えてもよい（X、Mは定数）。

【0109】又、さらに、時間 ΔT の大きさや状況に応じたゲインを適宜、変更してもよい。

【0110】なお、学習制御を実施するにあたって、上記実施形態においては、切換弁58を用いて前進クラッチC1への油路の通流量を調整することにより急速増圧制御を実行するようになっていたが、前進クラッチC1の急速増圧制御の実行態様は、種々考えられる。

【0111】例えば、上記実施形態においては、プライマリレギュレータバルブ50によって調圧されるライン圧PLをライン圧コントロールソレノイド52によって制御するようになっていたが、このライン圧コントロールソレノイド52によって調圧されるライン圧PLの調圧値（制御目標圧）を通常よりも高目に設定するようにしてもよい。この場合、ライン圧の調圧値と該調圧値を高目に維持している時間の掛け合いで急速増圧制御の実行態様が決定されることになる。

【0112】又、上記実施形態においては、切換弁58

によってオーナー的に前進クラッチC 1へのオイルの供給度合を切換えるようにしていたが、該切換弁5 8を例えればデューティソレノイドによってデューティ制御するようすれば、該切換弁5 8による供給度合（急速増圧制御の制御目標圧）をよりきめ細かに設定できるようになる。即ち、この切換弁5 8によっても急速増圧制御の実行時間T fastとの掛け合による制御を実現することができる。又、当然にライン圧P Lの調査値変更による制御と切換弁5 8による制御とを組合せることもできる。

【0113】又、本実施形態では、 ΔT に基づいて急速増圧制御時間T fastを変更する制御であったが、特に、急速増圧制御の実行時間T fastに限定されず、制御目標圧や制御目標圧とT fastとの掛け合を変更することによって、学習を実施しても良い。説明するまでもないが、制御目標圧を高めに設定すれば、その分パッククリアランスはより早く詰まる方向へと制御でき、又逆に、制御目標圧を低めに設定すれば急速増圧制御終了後係合を開始するまでの余裕をより大きくする方向へ制御できる。

【0114】さらに、前記学習制御は、エンジンの再始動時に達成される変速段毎に実行するようにしてもよい。

【0115】ギヤ段（変速段）毎に学習制御を実行するようにする理由は、前述したように、再始動は必ずしも「D」ポジションの1 s tからクラッチが係合してスタートするとは限らず、ギヤ段によって再始動と同時に、係合されるべき摩擦係合装置の種類と数が異なるため、1 s t以外からの発進の場合にはクラッチを係合させる際に必要とするオイルの必要流量がそれぞれ異なってしまうためである。そのため、再始動時に達成されるギヤ段の種類毎に学習制御を実施することにより、より適した学習制御が実施できる。

【0116】また、さらに、同一のギヤ段でもエンジンブレーキを確保するために係合される摩擦係合装置（B 1、B 4、C 0等）が、再始動時にC 1と同時に係合するか、しないかでも同様の理由によって学習制御を区別するようにするとなおよ。

【0117】具体的には、このような場合には、例ええば学習制御におけるゲインを、エンジンブレーキを確保するために係合される摩擦係合装置が再始動時に係合されるか否かに基づいて、変更設定すれば良い。

【0118】なお、無段変速機においては、「変速比」毎に学習制御せざるようとする。

【0119】図13に示すように、例えれば、停止ギヤ段毎に油温をθ 1以下、θ 2～θ 3、θ 4以上と3分割をし、且つエンジンブレーキを確保するための摩擦係合装置が係合するか否かに基づいて最適な学習閾値（例えばTG 1）をマップ化しておくと良好な学習が実行できる。

【0120】ところで、本実施形態の学習制御を実施す

るにあたっての実行環境について説明する。

【0121】まず、第一にこの学習制御はエンジン再始動時にエンジントルクTE（図示せず）が安定しているときのみ実行する。

【0122】基本的には、この学習制御を実行するための基準となる時間ΔTは、エンジン再始動中の後半部分であり、エンジン回転速度NEはアイドル回転速度に近いのでエンジントルクTEもアイドル状態のそれに近い状態にあるが、このエンジントルクTEがアクセルの踏込み等でされた場合は、正確な学習値を設定できない恐れがあるため学習は実施しない。

【0123】なお、エンジントルクTEの検出はエンジン回転速度NEとスロットル開度から推定できる。

【0124】第2に、この学習制御はオイルの温度（油温）が所定の範囲に入っているときにのみ実行する。

【0125】これは、前述したように、オイルは温度により特性が変化（硬化・軟化）をしてしまうため、正確な学習結果が得られないからである。例えば、長時間エンジンが停止しており、その始動直後であった場合や、外気温が低かった場合や、又逆に、夏場にオイルの温度が上昇し高すぎた場合などがこれに相当する。

【0126】ところで、本実施形態において急速増圧制御を実施する際にもオイルの温度（油温）に基づいて制限を実施しているが、学習制御を実行するにあたっての温度（閾値）を、急速増圧制御を実施する際の温度（場合分けの閾値）とは異なるように設定できるため、より適した油温（安定している油温）のときのみに実行するようにはすれば信頼性は更に向かう。

【0127】第3にこの学習制御はエンジンの水温によって学習制御の実行を制限する。

【0128】前述した油温とほぼ同じように、エンジンの水温により学習制御の実行に制限を与えるようにする。水温が低い場合に実行をしないようにするようになって、エンジンの引き摺り等の影響が除外できる。

【0129】第4に、この学習制御はエンジン再始動直前の油路6 6におけるオイルの供給状態（オイルの抜け量）によって変更するようになる。

【0130】図8にて説明したように、エンジン停止指令が出されてからの経過時間T ST、あるいはエンジン停止指令が出されてから再始動指令が出されるまでの時間T stopが分かれ、現在どの程度油路6 6からオイルが抜けた状態であるか（残量）が推定できる。

【0131】従つて、エンジン停止指令が出されてからの経過時間T STあるいはエンジン停止指令が出されてから再始動指令が出されるまでの時間T stopに基づいて図8に示したような特性を考慮して学習制御を変更・設定するようになる。

【0132】このようにする訳は、例えれば、油路6 6にオイルが残存していたときに実行された急速増圧制御は、次回の急速増圧制御を学習するためのベースとする

にはふさわしくないからである。

【0133】そのため、本実施形態では油路66のオイルの残量に応じて急速増圧制御の学習を実行するか否かを決定するようにする。その判断のためにエンジン停止指令が出されてからの経過時間TSTをカウントし、これが所定時間T1に至っていなかったようなときは学習制御を実行しないようにしている。

【0134】但し、例えば、エンジン停止指令が出されてからの経過時間TSTを検出してオイルの残量を確認した場合は、このように全面的に禁止するのではなく所定の時間(T1>T2>T3)のように場合分けをして、それぞれの学習値あるいは学習態様(Tfast1)を決定してよい。

【0135】 $T_{ST} \geq T_1 \cdots T_{fastA}$
 $T_1 > T_{ST} \geq T_2 \cdots T_{fastB}$
 $T_2 > T_{ST} \geq T_3 \cdots T_{fastC}$
 $T_3 > T_{ST} \cdots T_{fastD}$ (学習禁止)

【0136】このTfastA～TfastDの学習態様の場合分けは、具体的には種々の利用形態が考えられる。例えば、以下のようなものが挙げられる。

【0137】(1) TfastA～TfastCのときにのみ学習制御を実行し、TfastDのときは学習制御の実行を禁止する。これは前述した利用形態に相当する。

(2) TfastA～TfastDのそれぞれに対して、前回の学習値に対する変化幅を規制した上で学習制御を実行する。この場合、前回学習値からの許容変化幅は、TfastA>TfastB>TfastC>TfastDとなるように設定される。ここで、例えばTfastDに対する前回の値からの許容変化幅を零に設定すれば、事实上TfastDのときの学習は禁止されることになる。

(3) TfastA～TfastDは、エンジン停止時間がこの範囲にあることが再現されたときにのみ、そのときに採用されるべき学習値として取扱う。これは停止時間が同一の範囲に入っているという条件が付けば、学習値自体に信頼性があることに着目した利用形態である。

(4) TfastDは学習禁止とし、TfastB、TfastCは、それぞれ係数をかけた上で、TfastAの学習値に反映させる。

【0138】このように、学習制御を実施する際の環境を制限することによって、正確な学習制御を実施できるようになる。

【0139】最後に、本実施形態の流れを2つの制御フローを用いて説明する。

【0140】図1は、学習制御を実施するにあたっての制御フローを示し、図2は図1の学習制御によって得た学習値に基づいて急速増圧制御の時間Tfastを変更する制御フローを示している。

【0141】図1において、ステップ320では、コントローラ7及びそれとリンクしているA/Tコントローラ80により、各種センサからの入力信号が処理され

る。各種信号が処理され再始動条件が整ったら、ステップ330においてエンジンを再始動し、急速増圧制御を実行する。ステップ330にて、前述したようにクラッチの抜け量が小さかった場合などにより、急速増圧制御を実施しなかった場合は、学習制御も実施しない(実施できない)のでリターンする。

【0142】ステップ340では、エンジントルクTEが安定しているかを判定している。この場合エンジントルクTEが、乱れてしまっているか否かの判断基準となる所定のエンジントルクTEG以下かどうかを判定している。

【0143】つまり、エンジン再始動中(復帰制御中)におけるエンジントルクTEがエンジントルクTEG以下であるならば、安定していると判断する。ここで、エンジントルクTEが安定していないとき判断されたときには、ステップ380に進み学習制御を中止しリターンさせる。

【0144】ステップ345では、ステップ340と同様に学習制御を実施する際の前提条件として、エンジン停止指令が出されてからの経過時間TSTが所定時間T1を経過していたか否かを判断している。該判断により、所定時間T1を経過していなかった場合にはまだ、油路66からオイルがドレーンされていなかったと判断できるので、ステップ340と同様に、ステップ380に進み学習制御を中止しリターンさせる。

【0145】ステップ350では、ステップ340、345と同様に学習制御を実施する際の前提条件として、自動変速機の油温Tpが下限値TpLと上限値TpHの間に入っているかどうかを判定している。これは油温が高い際($T_p < T_pL$)には、前述したようにオイルが硬化している場合が多いので学習制御を実施しても正確な結果が期待できないため、ステップ380に進み学習制御を中止する。同様に、油温が高い際($T_pH < T_p$)にも、正確な結果が期待できないので学習制御を中止する。

【0146】なお、自動変速機の油温Tpが下限値TpL以上にあるか否かだけを判定してもよいものとする。

【0147】ステップ360では急速増圧制御の開始時刻T_sからクラッチパックが詰まる時刻(ターピン回転速度NTが一時的に落ち込む時刻)Tuまでの時間TNTと急速増圧制御の実行時間Tfastを比較し、それから時間ΔTを算出する。なお、前述したとおりΔTは急速増圧制御の終了指令後クラッチパックが完全に詰まるまでの時間(バッククリアランスがなくなるまでの時間)である。ステップ370では、そのΔTが所定値TG1[m]以上か否かを判定している。ここでの所定値TG1[m]は図13で、ギヤ段、エンジンブレーキを確保要か否か、及び油温に基づいて設定される閾値である。この時間ΔTが所定値TG1[m]以上であった場合には、「バッククリアランスが広い(余裕がある)」と判

断し、次回の急速増圧制御の実施時間を長くなるように学習制御値の設定を変更する。又、 ΔT が所定値 $TG\ 1$ [m] より小さかった場合には、そのまま学習値は変更せず、次回の急速増圧制御時間 T_{fast} は先回と同じだけの時間を実行する（ステップ390）。この場合、 ΔT が負であった場合には、次回の急速増圧時間 T_{fast} が短くなるように設定を変更する（ステップ410、420）。

【0148】なお、ステップ380にてフローでは学習制御を中止するように記してあるが、ステップ345にて検出したエンジン停止指令が示されてからの経過時間 T_{ST} に応じて学習態様を変更するようにしてもよい。

【0149】また、エンジン停止指令が示されてからの経過時間 T_{ST} のみで油路のオイルの状態を推定したが、これ以外に他のパラメータを用いてもよい。

【0150】次に、図2の制御フローについて説明する。

【0151】図2は急速増圧制御を実施するか、どうかをの制御である。ステップ520で図1と同様に入力信号が処理される。ステップ530にて、エンジン自動停止制御の再始動条件が整い、復帰したかどうかを判定している。エンジンが再始動していないときは、そのままリターンされる。

【0152】エンジンの再始動後、ステップ540にて、急速増圧制御を実施する条件が成立しているかの判断をする。具体的には、エンジンの自動停止指令後、オイルが完全に抜けきっているか等である。そのオイルが完全に抜けきっているかどうかの判定の仕方は、前述したとおりである。オイルが所定量以上抜けていると判断されたときは急速増圧制御が実施可能と判定する。なお、急速増圧を実施する際には、エンジン回転速度 N_E が所定値 $N_E\ 1$ 以上になったときを急速増圧制御の開始タイミングとする。

【0153】ステップ550では、急速増圧制御の実行時間 T_{fast} を設定する。この急速増圧制御の実行時間 T_{fast} はタイマにより制御されるが、前述してきたようにこの急速増圧制御の実行時間 T_{fast} は、該急速増圧制御の終了時刻 T_{end} から、クラッチバックが係合を開始する（ターピン回転速度が一時的に低下する）時刻 T_u までの時間 ΔT に基づいて学習制御され、再設定される。そのため、クラッチバックができるだけ詰まつた状態まで急速増圧制御を実行し、発進性を高めることができる。なお、学習制御を実施の仕方は既に詳述した通りである。

【0154】ステップ560では、実際に急速増圧制御を実施する。ここで対象になるのは、前進時は前進クラッチC1であり、後進時はダイレクトクラッチC2である。なお、ライン圧の制御目標値を変更する場合は、再始動時に係合する全てのクラッチが対象となる。

【0155】ステップ540で急速増圧制御を実行条件

が整わないときは、ステップ570に進み急速増圧制御を中止する。

【0156】なお、本実施形態では、有段自動変速機の例を示したが、自動クラッチを備えるマニュアル（M/T）の変速機や無段変速機にも本発明は適用できる。

【0157】

【発明の効果】本発明によれば、再始動時に自動変速機のクラッチを係合させるためのオイルの供給に当り、急速増圧制御の実行態様が適切であったか否かを判定し、その判定に基づいて、該急速増圧制御の実行態様を学習・変更制御するようになしたため、自動変速機の所定のクラッチを速かに、且つ小さな係合ショックで係合させることができるようになるという優れた効果が得られる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明に係る車両のエンジン再始動時の制御の制御フローの例を示す流れ図

【図2】前期同様に、車両のエンジン再始動時の制御の制御フローの例を示す流れ図

【図3】本発明が適用された車両のエンジン駆動装置のシステム構成図

【図4】自動変速システムの自動変速機の概略を示すブロック図

【図5】前記自動変速機における各摩擦係合装置の係合状態を示す線図

【図6】急速増圧制御を実行するための油圧制御装置の要部を示す油圧回路図

【図7】前進クラッチのオイルの供給特性等を時間軸に沿って示した線図

【図8】オイルの抜け量とエンジン回転速度（オイルポンプの回転速度）との関係を示した線図

【図9】油温とオイルの供給速度、及び急速増圧制御の実行時間との関係を示した線図

【図10】エンジン回転速度（オイルの抜け量）とエンジン冷却水温（油温）と急速増圧制御の実行時間との関係のマップ例を示した線図

【図11】シフトポジションのゲート配置図

【図12】ステアリング外観図及びシフト操作のボタンを表した図

【図13】エンジン自動停止時のギヤ段と油温との関係のマップ図

【符号の説明】

1…エンジン

2…自動変速機

3…モータジェネレータ

4…インバータ

5…バッテリ

1…オイルポンプ

4…エコランスイッチ

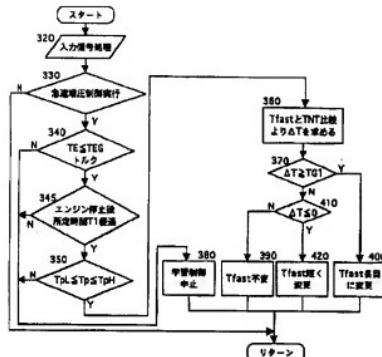
4…シフトレバー

4…シフトポジションセンサ

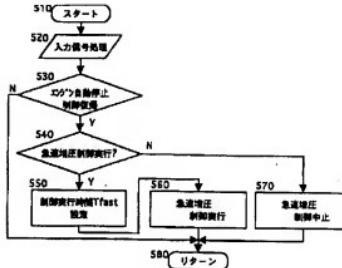
47…エンジン冷却水温センサ
49…エンジン回転速度センサ
R…減速機構

ΔT …急速増圧の実行時間
 T_s …急速増圧開始時刻
 T_{end} …急速増圧終了時刻

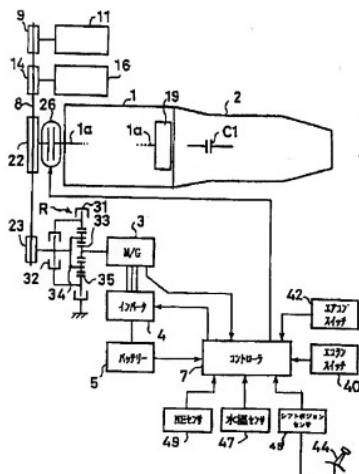
【図1】



【図2】



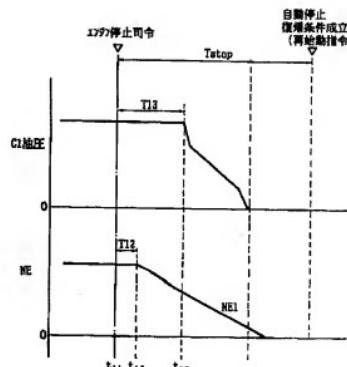
【図3】



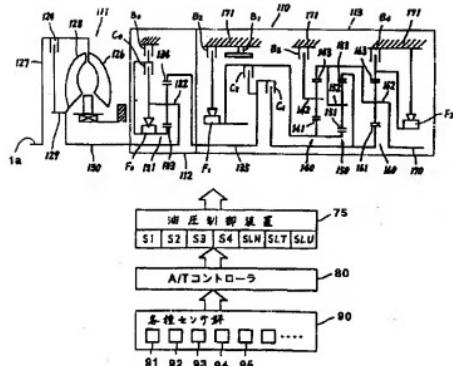
【図5】

	C0	C1	C2	B0	B1	B2	B3	B4	F0	F1	F2
R(4,1)	○			○					○		
C(4,2)		○		○	○				○		
N											
1st		○									
2nd		○							○		
3rd		○						○	○		
4th		○	○	○		○	○	○	○		
5th		○	○	○	○	○	○	A	○		

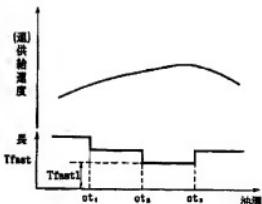
【図8】



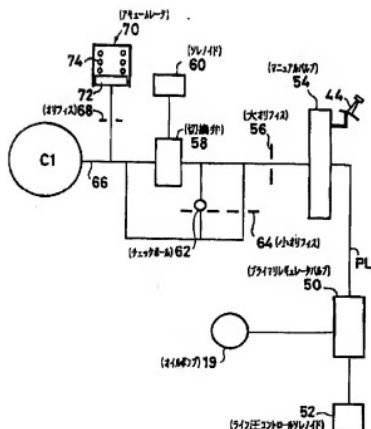
【図4】



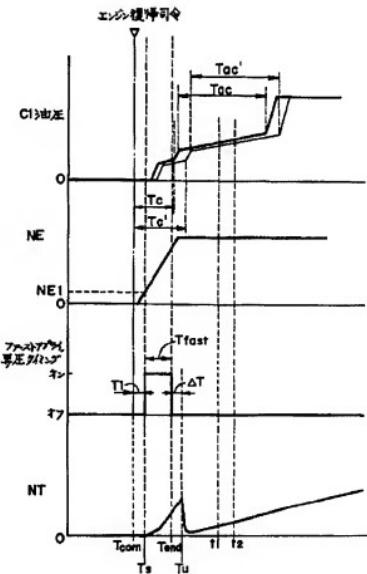
【図9】



【図6】



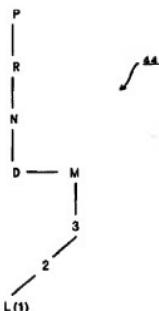
【図7】



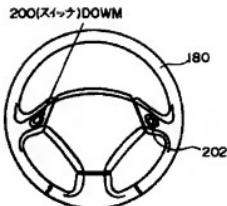
【図10】

NE	NE(1)	NE(2)	NE(n)
Tool (1)	TTool (11)	TTool (21)	TTool (n1)
Tool (2)	TTool (12)	TTool (22)	TTool (n2)
Tool (m)	TTool (1m)	TTool (2m)	TTool (nm)

【図11】



【図12】



【図13】

停止時間 セイド	同時組合	組合		
		1CH	2CH～6CH	7CH～L
1st	B4	TG1 7A91	TG1 1B91	TG1 1A91
	C5	TG1 1B91	TG1 1B92	TG1 1B94
2nd	C6	TG1 1A91	TG1 2A92	TG1 2A94
	C7	TG1 2B91	TG1 2B92	TG1 2B94
3rd	B1	TG1 3A91	TG1 3A92	TG1 3A94
	B2	TG1 3B91	TG1 3B92	TG1 3B94
4th		TG1 4A91	TG1 4A92	TG1 4A94
5th		TG1 5A	TG1 5A	TG1 5AC

フロントページの続き

(51) Int. Cl. 7

F 16 H 63:12

識別記号

F I

「マコト」(参考)